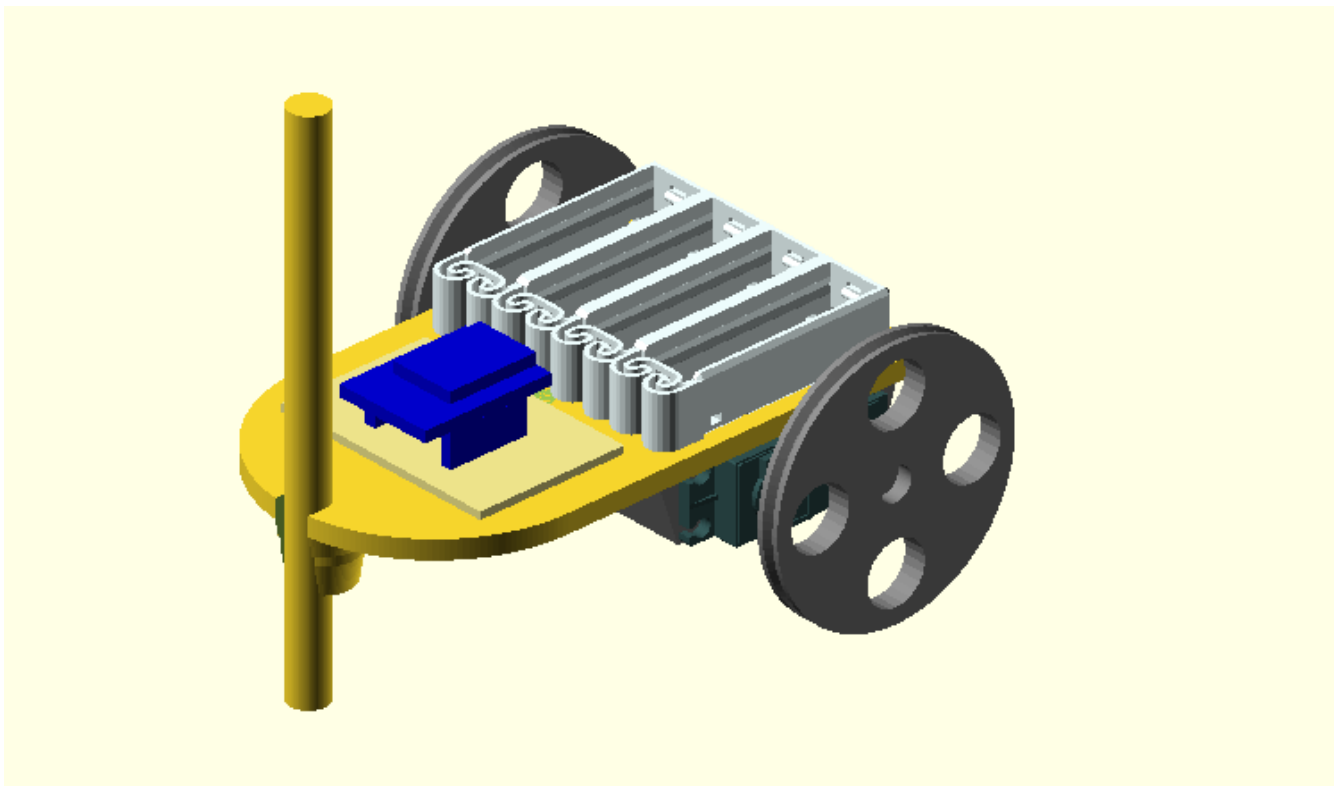


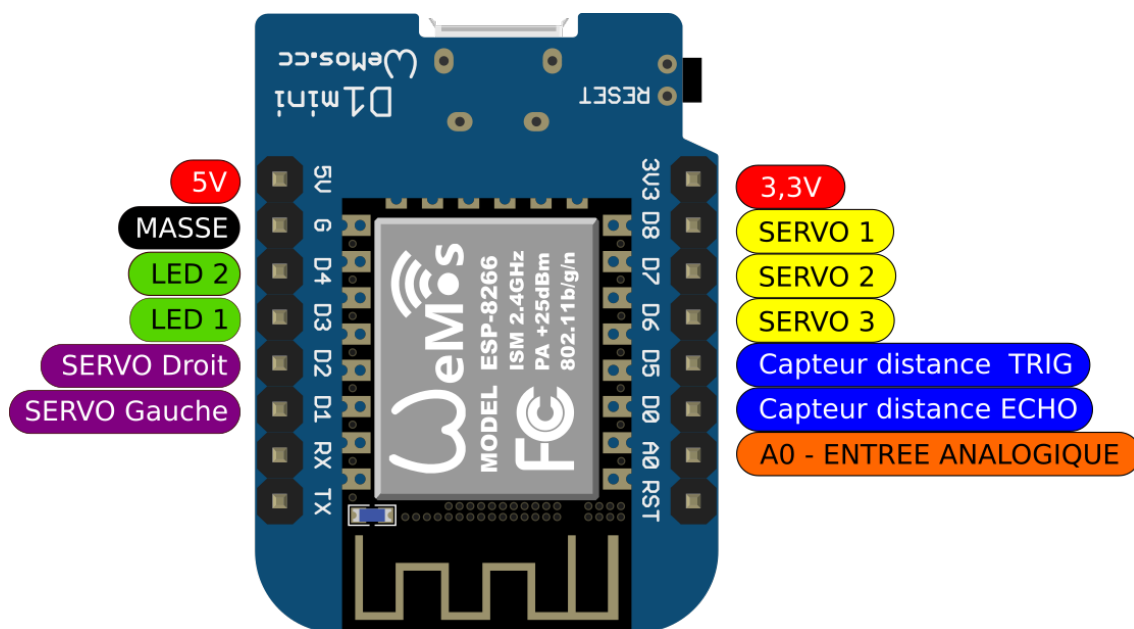
# Manuel Technique

## Petit Bot V2









### Les commandes de base Servo gauche et Servo Droit

Commande	Description
<a href="http://192.168.4.1/avance">http://192.168.4.1/avance</a>	Actionne le servo droit dans un sens et le servo gauche dans l'autre sens à vitesse maximale
<a href="http://192.168.4.1/avance?vitesse=X">http://192.168.4.1/avance?vitesse=X</a>	Actionne le servo droit dans un sens et le servo gauche dans l'autre sens à vitesse fixée (X de 0 à 90)
<a href="http://192.168.4.1/recule">http://192.168.4.1/recule</a>	Actionne le servo droit dans un sens et le servo gauche dans l'autre sens à vitesse maximale
<a href="http://192.168.4.1/recule?vitesse=X">http://192.168.4.1/recule?vitesse=X</a>	Actionne le servo droit dans un sens et le servo gauche dans l'autre sens à vitesse fixée (X de 0 à 90)
<a href="http://192.168.4.1/gauche">http://192.168.4.1/gauche</a>	Actionne le servo droit et gauche dans le même sens à vitesse maximale
<a href="http://192.168.4.1/gauche?vitesse=X">http://192.168.4.1/gauche?vitesse=X</a>	Actionne le servo droit et gauche dans le même sens à à vitesse fixée (X de 0 à 90)
<a href="http://192.168.4.1/droite">http://192.168.4.1/droite</a>	Actionne le servo droit et gauche dans le même sens à vitesse maximale
<a href="http://192.168.4.1/droite?vitesse=X">http://192.168.4.1/droite?vitesse=X</a>	Actionne le servo droit et gauche dans le même sens à à vitesse fixée (X de 0 à 90)
<a href="http://192.168.4.1/stop">http://192.168.4.1/stop</a>	Arrête les servos

## Les commandes des servos

Commande	Description
<a href="http://192.168.4.1/servoG?angle=X">http://192.168.4.1/servoG?angle=X</a>	Applique un angle au servo gauche de X degrés
<a href="http://192.168.4.1/servoD?angle=X">http://192.168.4.1/servoD?angle=X</a>	Applique un angle au servo gauche de X degrés
<a href="http://192.168.4.1/servo1?angle=X">http://192.168.4.1/servo1?angle=X</a>	Applique un angle au servo 1 de X degrés
<a href="http://192.168.4.1/servo2?angle=X">http://192.168.4.1/servo2?angle=X</a>	Applique un angle au servo 2 de X degrés
<a href="http://192.168.4.1/servo3?angle=X">http://192.168.4.1/servo3?angle=X</a>	Applique un angle au servo 3 de X degrés

## Les commandes des leds

Commande	Description
<a href="http://192.168.4.1/led1_on">http://192.168.4.1/led1_on</a>	Active la sortie led 1 à 3,3v
<a href="http://192.168.4.1/led2_on">http://192.168.4.1/led2_on</a>	Active la sortie led 2 à 3,3v
<a href="http://192.168.4.1/led1_off">http://192.168.4.1/led1_off</a>	Active la sortie led 1 à 0v
<a href="http://192.168.4.1/led2_off">http://192.168.4.1/led2_off</a>	Active la sortie led 2 à 0v

## Les commandes capteurs

Commande	Description
<a href="http://192.168.4.1/distance">http://192.168.4.1/distance</a>	Affiche sur la page la distance captée par le capteur à ultrasons HC-SR04
<a href="http://192.168.4.1/analog">http://192.168.4.1/analog</a>	Affiche la tension appliquée sur l'entrée analogique A0